## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 2002259130 A

(43) Date of publication of application: 13.09.02

(51) Int. CI

## G06F 9/445 G06F 1/00

(21) Application number: 2001058521

(22) Date of filing: 02.03.01

(71) Applicant:

TOSHIBA CORP

(72) Inventor:

**INABA TSUTOMU** 

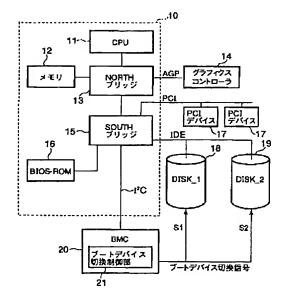
# (54) INFORMATION PROCESSING SYSTEM AND IS START CONTROL METHOD

#### (57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To improve reliability concerned with the start of an operating system(OS) in an information processing system.

SOLUTION: A mother board management controller(MBC) 20 is provided with a boot device switching control part 21. The control part 21 automatically switches the relation of a master and a slave between two disk deices 18, 19 by boot device switching signals S1, S2. Thereby a boot device for starting the OS can be selectively switched between the two disk devices 18, 19. Boot device switching control is executed based on a state whether the boot completion of the OS is detected within prescribed time elapsed or not by counting the time elapsed from the generation of an OS start signal by a timer.

COPYRIGHT: (C)2002,JPO



#### (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-259130

(P2002-259130A)

(43)公開日 平成14年9月13日(2002.9.13)

(51) Int.CI. <sup>7</sup>		識別記号	FΙ		テーマコード(参考)	
G06F	9/445		G 0 6 F	1/00	370B	5B076
	1/00	370		9/06	610K	
					650H	

#### 審査請求 未請求 請求項の数9 OL (全 9 頁)

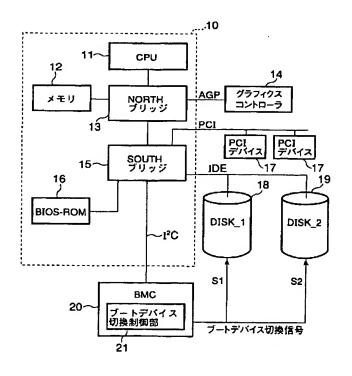
	番直明水 不明水 明水気の数3 02 (宝 3 女)
特願2001-58521(P2001-58521)	(71)出願人 000003078 株式会社東芝
平成13年3月2日(2001.3.2)	東京都港区芝浦一丁目1番1号 (72)発明者 稲葉 勉 東京都背梅市末広町2丁目9番地 株式会 社東芝青梅工場内
	(74)代理人 100058479 弁理士 鈴江 武彦 (外6名)
	Fターム(参考) 5B076 BB18
	平成13年3月2日(2001.3.2)

### (54) 【発明の名称】 情報処理システムおよびその起動制御方法

#### (57)【要約】

【課題】情報処理システムにおけるオペレーティングシステムの起動に関わる信頼性の向上を図る。

【解決手段】マザーボード管理コントローラ(BMC)20にはブートデバイス切り換え制御部21が設けられている。ブートデバイス切り換え制御部21は、ブートデバイス切り換え信号S1、S2によって2台のディスク装置18、19のマスタとスレーブの関係を自動的に切り換える。これにより2台のディスク装置18、19間でオペレーティングシステムを起動すべきブートデバイスを選択的に切り換えることができる。ブートデバイスの切れ換え制御は、OS起動信号の発生からの経過時間をタイマで計時し、所定の経過時間内にOSブート完了が検出されたか否かに基づいて行われる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 オペレーティングシステムを起動する手段と、

前記オペレーティングシステムの起動完了を検出する手 段と、

前記オペレーティングシステムを起動するための起動信号が発生されてからの経過時間を計時し、前記起動信号が発生されてから所定の経過時間内に前記オペレーティングシステムの起動完了が検出されたか否かに基づいて、オペレーティングシステムの起動対象となるブートデバイスの切り換えを制御する手段とを具備することを特徴とする情報処理システム。

【請求項2】 前記プートデバイスの切り換えを制御する手段は、

前記所定の経過時間内に前記オペレーティングシステム の起動完了が検出されない場合、前記ブートデバイスを 切り換えた後に前記起動信号を再発生させる手段を含む ことを特徴とする請求項1記載の情報処理システム。

【請求項3】 前記起動完了を検出する手段は、

オペレーティングシステムが起動完了した時にそのオペ 20 レーティングシステムによって自動実行されるコンピュ ータプログラムからの出力に基づいて、前記オペレーティングシステムの起動完了の有無を検出することを特徴 とする請求項1記載の情報処理システム。

【請求項4】 前記情報処理システムには、互いに異なるオペレーティングシステムが記憶されている複数のブートデバイスが設けられており、

前記ブートデバイスの切り換えを制御する手段は、ブートデバイスの切り換えによって異なるオペレーティングシステムが起動対象となるように、互いに異なるオペレーティングシステムが記憶されている前記複数のブートデバイス間でブートデバイスの切り換えを行う手段を含むことを特徴とする請求項1記載の情報処理システム。

【請求項5】 起動信号の発生に応答してオペレーティングシステムを起動する情報処理システムにおいて、オペレーティングシステムがそれぞれ格納されている冗長化された複数のブートデバイスと、

前記情報処理システムの動作を管理するために設けられ、前記複数のブートデバイス間でオペレーティングシステムを起動する対象となるブートデバイスを切り換え 40 る手段と、前記起動信号を発生する手段と、前記起動信号の発生からの経過時間を計時するタイマと、前記タイマによる計時時間と前記情報処理システムからの通知とに基づいて前記オペレーティングシステムの起動が成功したか否かを判断し、その判断結果に基づき前記ブートデバイスの切り換えおよび前記起動信号の再発生を制御する手段とを含むシステム管理装置とを具備することを特徴とする情報処理システム。

【請求項6】 情報処理システムの起動制御方法において、

オペレーティングシステムを起動するステップと、 前記オペレーティングシステムの起動完了を検出するス テップと、

前記オペレーティングシステムを起動するための起動信号が発生されてからの経過時間を計時し、前記起動信号が発生されてから所定の経過時間内に前記オペレーティングシステムの起動完了が検出されたか否かに基づいて、オペレーティングシステムの起動対象となるブートデバイスの切り換えを制御するステップとを具備することを特徴とする情報処理システムの起動制御方法。

【請求項7】 前記プートデバイスの切り換えを制御するステップは、

前記所定の経過時間内に前記オペレーティングシステム の起動完了が検出されない場合、前記プートデバイスを 切り換えた後に前記起動信号を再発生させるステップを 含むことを特徴とする請求項6記載の情報処理システム の起動制御方法。

【請求項8】 前記起動完了を検出するステップは、オペレーティングシステムが起動完了した時にそのオペレーティングシステムによって自動実行されるコンピュータプログラムからの出力に基づいて、前記オペレーティングシステムの起動完了の有無を検出することを特徴とする請求項6記載の情報処理システムの起動制御方法。

【請求項9】 オペレーティングシステムがそれぞれ格納されている冗長化された第1および第2のブートデバイスを有する情報処理システムの起動制御方法において

起動信号の発生に応答して、起動対象デバイスに指定されている前記第1および第2の一方のブートデバイスからオペレーティングシステムを起動するステップと、前記オペレーティングシステムの起動完了の有無を検出するステップと、

前記起動信号が発生されてからの経過時間を計時し、前記起動信号が発生されてから所定の経過時間内にオペレーティングシステムの起動完了が検出されなかった場合、前記起動対象デバイスを前記第1および第2の一方のブートデバイスから他方のブートデバイスに変更し、且つ前記起動信号を再発生するステップとを具備することを特徴とする情報処理システムの起動制御方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は情報処理システムおよびその起動制御方法に関し、特に起動信号の発生に応答してオペレーティングシステムを起動する情報処理システムおよびその情報処理システムにおける起動制御方法に関する。

[0002]

【従来の技術】一般に、コンピュータなどの情報処理シ 50 ステムにおいては、起動信号の発生に応答してハードデ 10

30

ィスクなどのブートデバイスからオペレーティングシス テムを起動するように構成されている。この場合、もし ブートデバイスが壊れた場合にはオペレーティングシス テムを起動できなくなる。特に、このような障害がサー バ用途のコンピュータで発生すると、ネットワーク上の 他のコンピュータに対する全てのサービスが停止されて しまうという問題が発生する。

【0003】そこで、最近ではディスクの冗長化によっ て情報処理システムの耐障害性を高める技術が開発され ている。RAID (Redundant Arrays of Inexpensive Disks) はその技術の1つである。しかし、RAIDは ミラーリングやストライピングによって読み出しデータ の信頼性を高める技術であり、システム起動に関わる動 作の信頼性を高めるものではない。

【0004】また特開2000-81978号公報に は、スイッチ操作によってブート対象のディスクを切り 換えるシステムが記載されている。

#### [0005]

【発明が解決しようとする課題】しかし、特開2000 -81978号公報の技術ではスイッチ操作は管理者な どによる手動操作で行われるものであり、ブート対象の ディスクの切り換えは人手によって行う必要がある。ま た、システム起動が正常に行われたか、失敗したかの判 断についても人手によって行うことが必要となる。

【0006】本発明は上述の事情に鑑みてなされたもの であり、システム起動に関わる動作の信頼性を十分に高 めることが可能な情報処理システムおよびその起動制御 方法を提供することを目的とする。

#### [0007]

【課題を解決するための手段】上述の課題を解決するた め、本発明は、オペレーティングシステムを起動する手 段と、前記オペレーティングシステムの起動完了を検出 する手段と、前記オペレーティングシステムを起動する ための起動信号が発生されてからの経過時間を計時し、 前記起動信号が発生されてから所定の経過時間内に前記 オペレーティングシステムの起動完了が検出されたか否 かに基づいて、オペレーティングシステムの起動対象と なるブートデバイスの切り換えを制御する手段とを具備 することを特徴とする。

【0008】この情報処理システムにおいては、オペレ ーティングシステムの起動完了を自動検出する仕組みが 設けられており、起動信号が発生されてからの所定の経 過時間内にオペレーティングシステムの起動完了が検出 されたか否かに基づいて、オペレーティングシステムの 起動対象となるブートデバイスの切り換えが自動的に制 御される。よって、人手を介在せずとも、オペレーティ ングシステムを正常に起動できたか否かの判断、および 別のブートデバイスからのオペレーティングシステムの 再起動を全て自動的に行うことが可能となり、システム 起動に関わる動作の信頼性を十分に高めることが可能と 50 DEコントローラなども内蔵されている。

なる。

【0009】また、互いに異なるオペレーティングシス テムが記憶されている複数のブートデバイス間でブート デバイスの切り換えを行うことにより、例えば起動シー ケンスの複雑なオペレーティングシステムを記憶してい るブートデバイスから起動シーケンスの簡単なオペレー ティングシステムを記憶しているブートデバイスの順に ブートデバイスを切り換えるなどの制御を行うことがで きるので、例えば最終的にはシステム診断用のシステム を起動して、情報処理システムの診断を自動的に行うこ とも可能となる。

【0010】さらに、情報処理システムの動作を管理す るためにそのシステム内に設けられるシステム管理装置 内に、ブートデバイスを切り換える手段と、起動信号を 発生する手段と、起動信号の発生からの経過時間を計時 するタイマと、タイマによる計時時間と情報処理システ ムからの通知とに基づいてオペレーティングシステムの 起動が成功したか否かを判断し、その判断結果に基づき ブートデバイスの切り換えおよび起動信号の再発生を制 御する手段とを設けることにより、上述のシステム起動 制御を、オペレーティングシステムの動作とは関係しな いハードウェアによって実現することが出来る。

#### [0011]

【発明の実施の形態】以下、図面を参照して本発明の実 施形態を説明する。図1には、本発明の一実施形態に係 る情報処理システムの構成が示されている。この情報処 理システムは例えばサーバコンピュータ等として使用さ れるコンピュータであり、そのコンピュータ本体内に は、図示のように、CPU11、主メモリ12、NOR THブリッジ13、グラフィクスコントローラ14、S OUTHブリッジ15、BIOS-ROM16、各種P CIデバイス17、2台のディスク装置18,19、お よびマザーボード管理コントローラ(BMC)20など が設けられている。

【0012】CPU11は本コンピュータの動作を制御 するものであり、主メモリ12上にロードされたオペレ ーティングシステムおよびBIOSを初め、各種アプリ ケーションおよびユーティリティプログラムなどを実行 する。CPU11による主メモリ12のアクセスはNO RTHブリッジ13内に設けられているメモリコントロ ーラによって行われる。また、NORTHブリッジ13 にはAGPバスを介してグラフィクスコントローラ14 が接続されており、主メモリ12から表示コントローラ 14への表示データの転送はAGPバスを介して実行さ

【0013】SOUTHブリッジ15はPCIバス、I <sup>2</sup>Cバス、およびNORTHプリッジ13の相互間でト ランザクションを伝達するものであり、ここにはBIO S-ROM16との間のインターフェース機能およびI

【0014】BIOS-ROM16にはシステムBIO Sが記憶されている。このシステムBIOSはハードウ ェア制御のためのルーチンを体系化したプログラム群か ら構成されている。システムBIOSには、システムの 初期化およびテストのためのPOST処理ルーチンの 他、オペレーティングシステムを起動するためのブート 処理ルーチン、表示制御のためのVGA-BIOSなど が含まれている。

【0015】2台のディスク装置(Disk\_1, DI  $SK_2)$  18, 19はそれぞれハードディスクドライ ブから構成されており、IDEインタフェースを構成す るディスクケーブルを介してSOUTHブリッジ15に 接続されている。2台のディスク装置18,19のうち の一方がマスタディスクとして動作し、他方がスレーブ ディスクとして動作する。通常は、マスタとスレーブの 関係は固定的に規定されており、2台のディスク装置1 8,19のどちらがマスタとして動作するかはIDEイ ンタフェースを構成するディスクケーブルへの接続の仕 方や、各ディスク装置に設けられているジャンパの設定 によって決まる。オペレーティングシステムの起動はマ 20 スタとして動作するディスク装置から行われる。

【0016】本実施形態においては、2台のディスク装 置18、19のどちらからでもオペレーティングシステ ムを起動できるようにするために、2台のディスク装置 18,19のマスタ/スレーブの関係を動的に変更でき るように構成されている。2台のディスク装置18,1 9のどちらをマスタとして動作させるかは、マザーボー ド管理コントローラ(BMC)20によって制御され

【0017】マザーボード管理コントローラ(BMC) 20は本コンピュータのシステムの動作を監視・管理す るためのハードウェアロジックであり、I<sup>2</sup>Cバスを介 してSOUTHブリッジ15に接続されている。このマ ザーボード管理コントローラ (BMC) 20にはプート デバイス切り換え制御部21が設けられている。ブート デバイス切り換え制御部21は、ブートデバイス切り換 え信号S1, S2によって2台のディスク装置18,1 9のマスタとスレーブの関係を自動的に切り換える。こ れにより2台のディスク装置18,19間でオペレーテ ィングシステムを起動すべきブートデバイスを選択的に 40 切り換えることができる。また、マザーボード管理コン トローラ (BMC) 20には、オペレーティングシステ ムの起動が正常に完了したか否かを判断する機能や、シ ステムを自動的に再起動する機能も設けられている。

【0018】マザーボード管理コントローラ (BMC) 20による管理対象のシステムは、マザーボード管理コ ントローラ (BMC) 20以外の他の全てのハードウェ アおよびソフトウェアであるが、以下では、図1の破線 で囲む部分を管理対象のシステム(システム10)と称 することにする。

【0019】 (オペレーティングシステムの起動制御) 次に、図2を参照して、マザーボード管理コントローラ (BMC) 20の機能とオペレーティングシステム (O S) の起動制御方法について説明する。

【0020】最初に、マザーボード管理コントローラ (BMC) 20からOSブート起動信号が発生され、そ れがシステム10に入力される。このOSプート起動信 号は、通常は、システムリセット信号である。OSブー ト起動信号が入力されると、システム10は、ディスク ケーブルを経由してマスタディスクを対象にディスクア クセスを開始し、OSの起動を試行する。このディスク アクセスに応答するのは、2台のディスク装置(Dis k\_1, DISK\_2) 18, 19の内、現在マスタデ ィスクとして割り当てられているディスク装置のみであ り、スレーブディスクは応答しない。デフォルトのマス タディスクはディスク装置(Disk\_1)18であ り、通常はディスク装置 (Disk\_1) 18からOS の起動が行われる。つまり、マスタディスクはデバイス 番号0、スレーブディスクはデバイス番号1であること を認識しており、OSの起動はデバイス番号Oを指定す るディスクアクセスによって行われる。

【0021】システム10は、OSの起動完了が終了す ると、マザーボード管理コントローラ (BMC) 20に 対してOSブート完了信号を発行する。

【0022】マザーボード管理コントローラ (BMC) 20においては、OSブート起動信号を発行した時にタ イマ201の計時処理がスタートされる。このタイマ2 01は05ブート起動信号が発生されてからの経過時間 を計時するためのものである。本例では、タイマ201 としてダウンカウンタを使用する。すなわち、タイマ2 01には05の起動に要すると予想される適正な時間が 予めタイマ値として設定されており、そのタイマ値を時 間の経過に従って順次デクリメントする。

【0023】タイマ201がランアウト(タイムアウ ト) するまでにOSブート完了信号が通知されたなら ば、マザーボード管理コントローラ (BMC) 20は、 OSの起動が正常に完了したと判断する。この場合、マ ザーボード管理コントローラ (BMC) 20は、タイマ 201のカウントダウン動作を停止すると共に、タイマ 201の現在のタイマ値をクリアする。

【0024】一方、もしタイマ201がランアウト(タ イムアウト) するまでにOSブート完了信号が通知され なければ、マザーボード管理コントローラ (BMC) 2 0は、OSの起動に失敗したと判断する。この場合、マ ザーボード管理コントローラ (BMC) 20は、ブート デバイス切り換え信号 S1, S2を用いて、ブート対象 となるディスク装置を切り換える。すなわち、現在、デ ィスク装置 (Disk\_1) 18がマスタで、ディスク 装置 (Disk\_2) 19がスレーブである場合には、

50 ディスク装置 (Disk\_2) 19をマスタに、ディス

30

(5)

8

ク装置(Disk\_1)18をスレーブに切り換える。これにより、ディスク装置(Disk\_1)18のデバイス番号は0から1に変わり、またディスク装置(Disk\_2)19のデバイス番号は1から0に変わる。この後、マザーボード管理コントローラ(BMC)20は、OSブート起動信号を再発生する。これにより、システム10は、再び、ディスクケーブルを経由してマスタディスクを対象にディスクアクセスを開始し、OSの起動を試行する。このディスクアクセスに応答するのは、2台のディスク装置(Disk\_19の内、新たにマスタディスクとして割り当てられたデバイス番号0のディスク装置(DISK\_2)19となる。

【0025】ここで、図3を参照して、マスタ/スレーブの切り換え方法について説明する。

【0026】本例では、ブートデバイス切り換え信号S 1, S2によってマスタ/スレープの切り換えを自動的 に行えるようにするために、ケーブルセレクトの手法を 利用する。

【0027】ケーブルセレクト信号CSELはディスク 20 ケーブル内に定義された信号群のうちの1つであり、デバイス番号0(マスタ)とデバイス番号1(スレーブ)を自動設定するために使用される。ケーブルセレクト信号CSELはシステム10側では接地されている。デバイス側では、通常は、図3(A)のように、マスタとして動作させたいディスク装置のコネクタにのみケーブルセレクト信号CSELを接続し、スレーブ側のディスク装置のコネクタからは切り離される。ケーブルセレクト信号CSELが接続されたディスク装置においては、ケーブルセレクト信号CSELはブルアップされる。CS 30 EL=0を検出したディスク装置は自身がマスタであると認識し、またCSEL=1を検出したディスク装置は自身がスレーブであると認識する。

【0028】本例では、図3(B)のように、ディスク装置18,19の双方からケーブルセレクト信号CSE Lを切り離しておく。代わりに、ディスク装置18,19にはそれぞれマザーボード管理コントローラ(BMC)20からのブートデバイス切り換え信号S1,S2を入力する。マザーボード管理コントローラ(BMC)20内のスイッチ回路によってブートデバイス切り換え 40信号S1,S2を選択的に接地することにより、マスタ/スレーブの関係をマザーボード管理コントローラ(BMC)20からの制御で自動的に切り換えることができる。

【0029】次に、図4および図5を参照して、OSブート完了信号をマザーボード管理コントローラ (BMC)20に通知する仕組みについて説明する。

【0030】図4に示されているように、2台のディス 始から所定の経過時間内にブート完了通知が通知される ク装置18,19にはそれぞれOSが格納されている か否かにを調べることにより、ブートデバイスの切り換他、そのOS上で動作するプログラム(ブート完了通知 50 えが必要であるかどうかを自動的に判断できるようにし

プログラム)が格納されている。このブート完了通知プログラムは、OSが起動完了した時にそのOSによって自動実行される。実行されたブート完了通知プログラムは例えばマザーボード管理コントローラ (BMC) 20内の所定のレジスタ等に特定の出力値を書き込む命令を実行する。マザーボード管理コントローラ (BMC) 20は、そのレジスタに特定の出力値が書かれたときにOSブート完了信号が通知されたこと、つまりOSが起動完了したことを検出する。レジスタに特定の出力値が書かれたか否かは、レジスタをポーリングすること、またはレジスタへの書き込みが行われたときにマザーボード管理コントローラ (BMC) 20のMPUに割り込み信号を発生させる回路を設ける、などの方法によって行うことが出来る。

【0031】なお、2台のディスク装置18,19にそれぞれ記憶されているOSは全く同一のものであっても良いが、互いに異なるOSを記憶しておいても良い。この場合、デフォルトのマスタディスクとして動作するディスク装置18に記憶されているOSよりも、ディスク装置19に記憶するOSの方がより簡単なブートシーケンスで済むようにOSの種類/機能を選定することが好ましい。これにより、ディスク装置18,19のどちらからもOSを起動できなくなるという危険を低減することが出来る。

【0032】また、ミラーリング技術によりシステム稼働中に2台のディスク装置18,19に同一のデータが 書き込まれるようにすることで、一方のディスクに障害が発生して、他方のディスク装置からOSを起動した場合でも必要なデータを読み出すことが可能となる。

【0033】図5は、OSブート起動信号(リセット信号)が発生されてからOSブート完了信号が通知されるまでの一連の処理の流れを示している。

【0034】OSブート起動信号(リセット信号)がCPU11及び他のハードウェアに入力されることにより、まず、システムBIOSのブート処理ルーチンが起動される。ブート処理ルーチンはマスタディスクからOSのIPLをロードし、そのIPLに制御を渡す。次いで、IPLにより、カーネルのロード、各種ドライバのロード、そしてブート完了通知プログラムのロードが行われる。ブート完了通知プログラムは自身がロードされると、ブート完了通知がマザーボード管理コントローラ(BMC)20に発行される。

【0035】通常は、OSが正常にブート完了したかどうかはオペレータが表示画面を見て判断するという方法でしか判断できないが、本例では、上述のように、ブート完了通知プログラムからのブート完了通知によってOSのブート完了を検出できるようにし、且つOS起動開始から所定の経過時間内にブート完了通知が通知されるか否かにを調べることにより、ブートデバイスの切り換えが必要であるかどうかを自動的に判断できるようにし

(6)

ている。また、ブートデバイスの切り換え並びにOSブ ート起動信号の再発生も自動的に行われるので、システ ム起動に関わる動作の信頼性を十分に高めることが可能 となる。

【0036】なお、以上の説明では、IDEのマスタ/ スレーブを例にとってブートディスクの切り換えを説明 したが、基本的には、オペレーティングシステムが記憶 された複数の冗長化されたディスク装置が存在すれば良 い。この場合にはデフォルトのブート対象のデバイスが マスタ、予備のデバイスがスレーブと称されることにな る。

【0037】 (BMCおよびシステムの動作)次に、図 6のフローチャートを参照して、マザーボード管理コン トローラ (BMC) 20およびシステム10の動作を説 明する。

【0038】まず、オペレータによる電源スイッチ操作 などに応答してマザーボード管理コントローラ(BM C) 20からOSブート起動信号が発生され(ステップ S101)、タイマ201による計時動作がスタートさ れる (ステップS102)。システム10側では、起動 20 対象に指定されているディスク装置(マスタ)からのO S起動が開始される(ステップS201)。そして、O Sのブートシーケンスが正常に完了すると(ステップS 202のYES)、ブート完了通知プログラムが起動さ れ、そのブート完了通知プログラムからOSブート完了 信号が発行される。一方、OSのブートに失敗した場合 には (ステップS202のNO) 、システム10はスト ール状態となる(ステップS203)。

【0039】マザーボード管理コントローラ(BMC) 20では、OSブート完了信号の通知の有無によりOS 30 ブート完了の有無が判断される(ステップS103)。 タイマ201がランアウトする前にOSブート完了信号 が通知された場合には(ステップS103のYES)、 OSブートが正常に行われたものと判断され、タイマ2 01が停止されると共に、タイマ201のタイマ値がク リアされる(ステップS105)。

【0040】一方、OSブート完了信号が通知される前 にタイマ201がランアウトした場合には(ステップS 104のYES)、OSブートが失敗したと判断され、 ブートデバイス切り換え信号S1, S2によりブートデ 40 ィスクがマスタ側からスレーブ側のディスクに切り換え られる (ステップS106)。この後、マザーボード管 理コントローラ (BMC) 20からOSブート起動信号 が再発生され (ステップS107) 、タイマ201によ る計時動作が再びスタートされる(ステップS10 8)。

【0041】システム10側では、起動対象に指定され ているディスク装置(スレーブ)からのOS起動が開始 される (ステップS204)。そして、OSのブートシ ーケンスが正常に完了すると(ステップS205のYE 50 ス切り換え装置30は、例えば図9に示すように、セレ

S) 、ブート完了通知プログラムが起動され、そのブー ト完了通知プログラムからOSブート完了信号が発行さ れる。一方、OSのブートに失敗した場合には(ステッ プS205のNO)、システム10はストール状態とな る(ステップS206)。

【0042】マザーボード管理コントローラ(BMC) 20では、OSブート完了信号の通知の有無によりOS ブート完了の有無が判断される(ステップS109)。 タイマ201がランアウトする前にOSブート完了信号 が通知された場合には (ステップS109のYES)、 OSブートが正常に行われたものと判断され、タイマ2 01が停止されると共に、タイマ201のタイマ値がク リアされる(ステップS111)。

【0043】一方、OSプート完了信号が通知される前 にタイマ201がランアウトした場合には(ステップS 110のYES)、OSブートが失敗したと判断され、 例えばビープ音の発生などによりその旨が利用者に通知 される (ステップS112)。もちろん、冗長化された ブートデバイスが3台以上存在する場合には、3台目の ブートデバイスへの切り換え、その3台目のブートデバ イスからのOS起動が試行されることになる。

【0044】図7には、n台(n>2)のブートデバイ スを設け、それぞれのブートデバイスにOSとブート完 了通知プログラムを記憶した場合が示されている。ブー トデバイス切り換え信号S1~Snによって、n台のブ ートデバイスのうちの任意のデバイスをOS起動対象の デバイスとして指定することができる。n台のブートデ バイスにそれぞれ記憶されているOS#1~OS#nは 同一のものでも良いが、OS#1~OS#nの順にブー トシーケンスが簡単になるようにOSの種類/機能を異 ならせておき、その順にブートデバイスの切り換えを行 うようにすることが好ましい。OS# nについては例え ば診断用システムプログラムなどの最低限のコマンドの みを利用可能なOSにしておくことで、どのディスクか らもシステムを起動できないという最悪の事態を防ぐこ とが出来る。この場合、OS#nには、例えば遠隔地の 管理センタなどにネットワークを通じて異常を自動通知 する仕組みを設けておくことも好適である。

【0045】(ブートデバイスの切り換え方法#2)次 に、ブートデバイスの切り換えに関する他の構成につい て説明する。図8はディスクケーブル上にブートデバイ ス切り換え装置30を配置し、マザーボード管理コント ローラ (BMC) 20からのブートデバイス切り換え信 号によってアクセス先のデートデバイスを切り換える構 成が示されている。

【0046】ここでは、ブートデバイスとして、ディス ク装置18とブートROM31が例示されている。ブー トROM31はOSとブート完了通知プログラムとを格 納した不揮発性メモリである。この場合、ブートデバイ

11

クタ301とインタフェース変換回路302とによって 実現できる。

【0047】セレクタ301はブートデバイス切り換え信号によってディスクケーブルからの信号をディスク装置18側またはブートROM31側に選択的に接続する。インタフェース変換回路302は、ディスクケーブル上の信号とメモリアクセスのための信号との間でプロトコル変換を行うものであり、ディスクアドレスをメモリアドレスに変換する機能を持つ。この構成においても、ブートデバイスの自動切り換えを行うことが出来る。

【0048】なお、図8の構成は3台以上のディスク装置間でブートデバイスを切り換える場合にも利用できる。この場合、インタフェース変換回路302は不要である。

【0049】図10は1台のディスク装置18に2つのパーティションを設定し、それら2つのパーティションにそれぞれOSとブート完了通知プログラムとを格納しておき、2つのパーティション間でブートデバイスの切り換えを行う例である。2つのパーティション間でのブ20ートデバイスの切り換えは、例えば、マザーボード管理コントローラ(BMC)20からBIOSに対してブートデバイスの切り換えを指示し、システム10側でプートすべきアクティブパーティションの変更を行うことなどによって実現できる。

【0050】以上のように、本実施形態においては、マザーボード管理コントローラ(BMC)20というシステム管理専用の制御回路に、1)OSブート起動信号の発生機能、2)OSブート完了信号によってOSの起動完了を検出する機能、3)OSブート起動信号を発生してから所定期間内にOSブート完了信号が通知されるかどうかによってOSの起動成功/失敗を判定する機能、4)ブートディスク切り換え制御機能、を実装したことにより、人手を介在せずとも、オペレーティングシステムを正常に起動できたか否かの判断、および別のブートデバイスからのオペレーティングシステムの再起動等の処理を全て自動的に行うことが可能となり、システム起動に関わる動作の信頼性を十分に高めることが可能となる。

【0051】なお、本実施形態では、プログラムからの 40 出力をOSブート完了信号の通知として使用する場合を 説明したが、例えばオペレーティングシステムまたはそ のドライバによって動作制御される、システム内の特定 のデバイスの状態をポーリングまたは割り込み信号によ ってモニタすることによっても、OSプート完了の有無 を検出することが出来る。

【0052】また、本発明は、上記実施形態に限定されるものではなく、実施段階ではその要旨を逸脱しない範

囲で種々に変形することが可能である。更に、上記実施 形態には種々の段階の発明が含まれており、開示される 複数の構成要件における適宜な組み合わせにより種々の 発明が抽出され得る。例えば、実施形態に示される全構 成要件から幾つかの構成要件が削除されても、発明が解 決しようとする課題の欄で述べた課題が解決でき、発明 の効果の欄で述べられている効果が得られる場合には、 この構成要件が削除された構成が発明として抽出され得 る。

#### 10 [0053]

【発明の効果】以上詳述した如く本発明によれば、システム起動に関わる動作の信頼性を十分に高めることが可能となり、特にサーバ用途のコンピュータに好適なシステムを実現できる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態に係る情報処理システムの 構成を示すプロック図。

【図2】同実施形態におけるマザーボード管理コントローラの機能とそれを用いたオペレーティングシステムの 起動制御方法を説明するための図。

【図3】同実施形態におけるプートディスク切り換え方法を説明するための図。

【図4】同実施形態で使用される冗長化されたマスタ/ スレーブディスクを説明するための図。

【図5】同実施形態においてOSブート起動信号が発生されてからOSブート完了信号が通知されるまでの一連の処理の流れを示す図。

【図 6 】 同実施形態におけるマザーボード管理コントローラおよびシステムの動作を説明するためのフローチャート。

【図7】同実施形態において冗長化された複数のディスクを使用する場合の例を示す図。

【図8】同実施形態におけるブートディスク切り換え方法の第2の例を説明するための図。

【図9】図8のブートディスク切り換え方法で使用される切り換え装置の構成を示す図。

【図10】同実施形態におけるブートディスク切り換え 方法の第3の例を説明するための図。

#### 【符号の説明】

11...CPU

12…主メモリ

16 ··· BIOS - ROM

18…ディスク装置(Disk\_1)

19…ディスク装置 (Disk\_2)

20…マザーボード管理コントローラ (BMC)

21…プートデバイス切り換え制御部

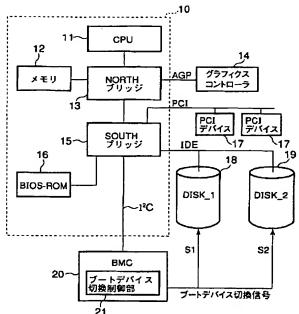
31…ブートROM

201…タイマ

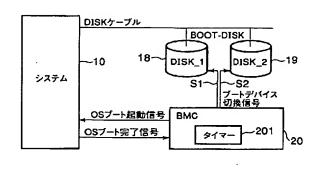
-7-

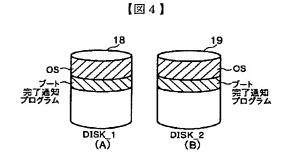
30

【図1】

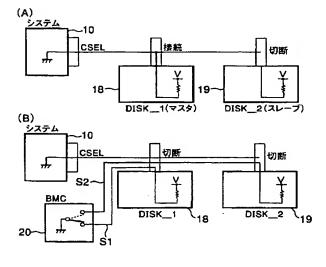


【図2】

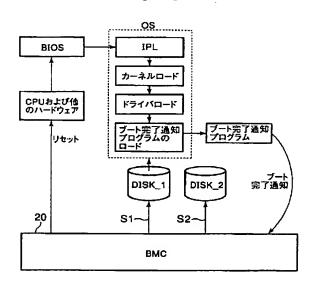




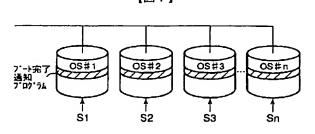
【図3】



【図5】



【図7】



\* \* \* \* \* \* \* \* \*

【図6】 【図8】 プートデパイス 切り換え装置 DISK5-7°₩ BOOT-ROM вмс ) システム S201 S101 30 DISK\_1 -10 OS7'-h起動 マスタDISKからの システム O\$7'-h + <u>√S102</u> -S17'-トデパイス 切換信号 タイマー起動 OS7'->完了? OS7°-ト起動信号 BMC S103 OS7\*-\完了通知? OS7'-\完了通知 YES OS7\*->完了信号 タイマー 20 NO NO \_S104 S105 OS7'-NG (ストール状態) - 917 7リア - 917 ストゥフ゜ タイマ ランアウト? S203 プートDISKの切り換え S204 √ S107 スレーフ・DISKから のOSフ・ート OSリプート起動 S108 S205 タイマー起動 OS7'-\完了? **√** S109 OSリプート完了通知? , OS7'-\完了通知 Ινο \$110 S110 OS7 -- NG (ストール状態) タイマ ランアウト? · 917 297 · 917 ストップ S206 OS7\*-ING (ユーザへの通知など) S112/ 【図10】 【図9】 プートデパイス切換装置 31 DISK5-7". インタフェース 変換回路 воот-ком IDE - Partitoin\_1 SEL DISK-1 302 Partitoin\_2 システム プートデパイス切換信号) (パーティション切換信号) 301 IDE OS7'-ト起動信号 BMC プートデバイス 切換信号 OS7:->完了信号 201 917--18 DISK\_1